

Europäisches Patentamt
European Patent Office
Office européen des brevets



(11) **EP 0 915 277 A2**

(12) **EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG**

(43) Veröffentlichungstag:
12.05.1999 Patentblatt 1999/19

(51) Int. Cl.⁶: **F16K 31/00, F15B 5/00**

(21) Anmeldenummer: **98119368.3**

(22) Anmeldetag: **14.10.1998**

(84) Benannte Vertragsstaaten:
**AT BE CH CY DE DK ES FI FR GB GR IE IT LI LU
MC NL PT SE**
Benannte Erstreckungsstaaten:
AL LT LV MK RO SI

(72) Erfinder: **Kowanz, Bernd Dr.**
74613 Öhringen (DE)

(74) Vertreter:
Degwert, Hartmut, Dipl.-Phys.
Prinz & Partner GbR,
Manzingerweg 7
81241 München (DE)

(30) Priorität: **15.10.1997 DE 29718306 U**

(71) Anmelder:
Bürkert Werke GmbH & Co.
D-74653 Ingelfingen (DE)

(54) **Piezoventil**

(57) Das Ventil weist eine in seinem Gehäuse eingespannte piezoelektrische Lamelle (9) auf, die durch eine angelegte elektrische Spannung eine Biegung erfährt und mit einem freien, zwischen zwei Schaltstellungen beweglichen Ende (11) einen Schließkörper (8) betätigt. Auf das freie Ende (11) der Lamelle (9) wirkt eine Magnetkraft ein, die durch einen in jeder der zwei Schaltstellungen an einem von zwei entgegengesetzten Magnetpolen (13, 14) anliegenden magnetisierbaren Körper (17; 20) bereitgestellt wird. Das Ventil kann als Wandler eingesetzt werden, der ein elektrisches Signal in ein fluidisches Signal umsetzt.

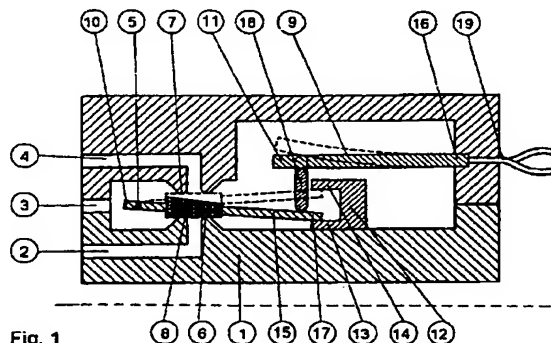


Fig. 1

EP 0 915 277 A2

Beschreibung

[0001] Die Erfindung betrifft ein Ventil, das ein elektrisches Eingangssignal in ein fluidisches Ausgangssignal umwandelt. Das Ventil enthält eine Piezokeramik, die sich beim Anlegen einer Spannung biegt und einen fluidischen Signalgeber steuert. Insbesondere betrifft die Erfindung ein Ventil mit einer Piezokeramik, die mit einem Signalgeber gekoppelt ist, wobei das Gesamtsystem aus Piezokeramik und Signalgeber jeweils in einer von zwei stabilen Endlagen festgehalten wird.

[0002] Biegeaktuatoren und Ventile dieser Art sind bereits bekannt (EP 0 565 510 A2, EP 0 191 011 A1, DE 3 400 645 A1). Sie werden dort eingesetzt, wo eine schnelle Regelung oder geringe Ansteuerenergie zwingend erforderlich ist. Dies sind Anwendungen wie ABS oder die Optik. Wegen der geringen Stromaufnahme sind diese Ventile jedoch auch für den Explosions-Schutz-Bereich oder die Anbindung an die Feldbustech-nik geeignet.

[0003] Nachteilig an den bekannten Piezo-Ventilen ist, daß aufgrund der negativ verlaufenden Kraft-Weg-Kennlinie (Kraft-Biege-Kennlinie) ein großer Teil der Kraft des Piezoelements beim Betätigen des fluidischen Signalgebers ungenutzt bleibt. Praktisch bedeutet das, daß die Kraft bei größerer Biegung des Piezoelements nicht ausreicht, um den Signalgeber z. B. gegen anstehenden Druck sicher in seiner Endlage zu halten. Größere Piezokeramiken, mit denen dieser Nachteil ausgeschlossen wird, beanspruchen zuviel Platz, um sie in kleinen Ventilbauformen unterzubringen; darüber hinaus sind zum Biegen größerer Piezokeramiken höhere Spannungen erforderlich. Ein weiterer Nachteil ist das materialbedingte Kriechverhalten der Piezokeramik, das auftritt, wenn die Keramik längere Zeit unter mechanischer Belastung gehalten wird.

[0004] Um diese Nachteile auszuschalten, wurden bereits in der EP 0 538 236 A1 und DE OS 44 25 078 A1 Lösungen vorgeschlagen. In der EP 0 538 236 A1 wird das Problem der negativ verlaufenden Kraft-Weg-Kennlinie der Piezokeramik dadurch gelöst, daß die Fläche des Ventilsitzes so groß gewählt wird, daß der anstehende Druck die Piezokeramik stromlos auf dem Ventilsitz hält. Eine bleibende Verformung wird dadurch vermieden, daß an das Piezoelement nur dann eine Spannung angelegt werden muß, wenn das Ventil schaltet. In der DE OS 44 25 078 A1 ist ein Biegeaktuator vorgeschlagen, der nach Anlegen einer Spannung durch eine Schnappfeder unterstützt zwischen zwei Endlagen schaltbar ist.

[0005] Als Nachteil hat sich bei den in der EP 0 538 236 A1 vorgeschlagenen Piezo-Ventilen herausgestellt, daß festgelegte Druckverhältnisse herrschen müssen, damit das Ventil einwandfrei schaltet und schließt. Darüber hinaus bleiben Einflüsse der Ventilparameter, wie z. B. Reibung in der Lagerstelle oder der Einfluß von Dichtungen, die auf die Biegeeinrichtung wirken, unberücksichtigt. Bei einer Schnappfeder gemäß DE 44 25

078 A1 ist die Federkraft in den Endlagen am geringsten.

[0006] Gemäß der Erfindung weist das Ventil eine in einem Gehäuse eingespannte piezoelektrische Lamelle auf, die durch eine angelegte elektrische Spannung eine Biegung erfährt und mit einem freien, zwischen zwei Schaltstellungen beweglichen Ende einen Schließkörper betätigt. Auf das freie Ende der Lamelle wirkt eine Magnetkraft ein, die durch einen in jeder der zwei Schaltstellungen an einem von zwei entgegengesetzten Magnetpolen anliegenden magnetisierbaren Körper bereitgestellt wird. Der Schließkörper steuert den fluidischen Teil des Ventils und kann als Signalgeber bezeichnet werden.

[0007] Das erfindungsgemäße Ventil ist dahingehend verbessert, daß die hohe Kraft am Anfang der Biegung gemäß der piezoelektrischen Lamelle ausgenutzt wird, den Signalgeber aus seiner Endlage herauszubringen, so daß dieser daraufhin unterstützt von der geringeren Kraft der piezoelektrischen Lamelle bzw. selbsttätig in die entgegengesetzte Endlage bewegt wird. Durch Kopplung und Zusammenwirken von zwei Hebeln wird bei bevorzugten Ausführungsformen die Kraft-Weg-Kennlinie derart angepaßt, daß sowohl die Höhe der Kraft als auch der Weg der piezoelektrischen Lamelle optimiert wird. Durch diese Kopplung ist die Funktion des Ventils unabhängig von den im Ventil herrschenden Druckverhältnissen. Darüber hinaus werden die genannten Einflüsse der Ventilparameter, Reibung in der Lagerstelle oder der Einfluß von Dichtungen, in einfacher Weise kompensiert.

[0008] Aufgrund der vorgeschlagenen Anordnung besteht das Ventil aus einem Piezoantrieb mit einer piezoelektrischen Lamelle, die mit einem Betätigungshebel gekoppelt ist. Dieser Betätigungshebel betätigt auf einer Seite einen fluidischen Signalgeber und ragt auf der gegenüberliegenden Seite mit einem magnetischen Teil zwischen die Schenkel eines Permanentmagnetjochs. Biegt sich die Piezokeramik nach dem Anlegen einer Spannung, ist in der ersten Phase der Biegung die Kraft ausreichend groß, um das Lamellenende von dem Schenkel des Magnetjochs an dem es anliegt, abzureißen. Danach wird das Piezoelement von der magnetischen Kraft des zweiten Schenkels des Magnetjochs unterstützt und bringt die Lamelle in die gegenüberliegende Endlage am zweiten Schenkel. Durch die vorgegebenen mechanischen Anschläge am Magnetjoch und durch die magnetische Krafteinwirkung zwischen dem Lamellenende und dem Magnetjoch wird die mechanische Belastung der Piezokeramik deutlich reduziert und insbesondere das Kriechen unter statischer Belastung verhindert.

[0009] Eine weitere Verbesserung des erfindungsgemäßen Ventils läßt sich dadurch erreichen, daß die Lamelle als Hebel benutzt wird, deren Auflager im Gehäuse die beiden Hebelarme derart aufteilt, daß die Kraft so übersetzt wird, daß der kürzere Hebelarm den Signalgeber sicher in seiner Endlage hält.

[0010] Geeignet ist ferner auch eine Ausführungsform, bei der der Schnappmechanismus direkt mit der piezoelektrischen Lamelle gekoppelt ist. In diesem Fall kann eine weitere Lamelle als Hebel zum Zweck der günstigen Kraftübertragung zwischen piezoelektrischer Lamelle und Signalgeber verwendet werden.

[0011] Eine weitere Ausführungsform sieht vor, den Signalgeber direkt mit der Piezokeramik zu betätigen, d. h. das freie, magnetisierbare Ende der piezoelektrischen Lamelle liegt mit diesem Ende zwischen den Schenkeln des Magnetjochs.

[0012] Die Erfindung ist nachstehend anhand der in der anliegenden Zeichnung dargestellten Ausführungsbeispiele näher erläutert. In der Zeichnung zeigt

Fig. 1 einen schematischen Längsschnitt durch eine Ausführungsform des Ventils mit Piezoantrieb und einem Magnetjoch, in dem sich ein Ende eines Betätigungshebels zwischen zwei Endlagen bewegt;

Fig. 2 einen schematischen Längsschnitt durch eine Ausführungsform des Ventils mit Piezoantrieb und einem Magnetjoch, in dem sich die piezoelektrische Lamelle zwischen zwei Endlagen bewegt;

Fig. 3 in einer weiteren Ausführungsform einen schematischen Längsschnitt durch ein direktwirkendes Ventil mit Piezoantrieb.

[0013] Die in Figur 1 gezeigte Ausführungsform besteht aus einem Ventil mit einem Gehäuse 1 mit drei fluidischen Anschlüssen 2, 3, 4, von denen zwei sich gegenüberliegen und in Ventilsitzen 6, 7 enden. Im Gehäuse 1 befindet sich eine piezoelektrische Lamelle 9 mit herausgeführten Anschlüssen 19 für die elektrische Ansteuerung, welche auf einer Seite des Gehäuses 1 fest eingespannt ist. Die nicht eingespannte Seite 11 der Lamelle 9 ist über ein Kopplungselement 18 mit einem Betätigungshebel 15 aus magnetisierbarem Material verbunden. Das freie Ende 17 des Betätigungshebels 15 ragt zwischen die beiden Schenkel 13, 14 eines Magnetjochs 12 hinein und wird vom unteren Schenkel 13 des Magnetjochs 12 durch magnetische Kraft festgehalten. Am gegenüberliegenden Ende 10 ragt der Betätigungshebel 15 in den fluidischen Teil des Gehäuses 1 hinein und ist an diesem Ende 10 bei 5 drehbar gelagert. Zur wechselseitigen Abdichtung der Ventilsitze 6, 7 der beiden fluidischen Anschlüsse 2, 4 ist ein Schließkörper 8 durch einfaches Aufstecken auf dem Betätigungshebel 15 angebracht. Das Auflager 5 des Betätigungshebels 15 begünstigt eine größtmögliche Kraftübersetzung, damit das Ventil dichtet und auch über einen längeren Zeitraum sicher schließt. Im gezeigten Beispiel ist das Ventil spannungslos, d. h. die Lamelle 9 ist nicht gebogen. Der Schließkörper 8 hält den unteren Ventilsitz 6 geschlossen. Die Ursache hierfür ist die magnetische Kraft am unteren Schenkel 13

des Magnetjochs 12, die am anderen Ende 17 den magnetisierbaren Teil des Betätigungshebels 15 in seiner Lage festhält, d. h. der magnetische Kreis ist zwischen dem unteren Schenkel 13 des Magnetjochs 12 und dem Ende 17 des Betätigungshebels 15 geschlossen.

[0014] Wird an den elektrischen Anschlüssen 19 der Lamelle 9 eine Spannung angelegt, erfährt diese eine Biegung in Richtung von dem Hebel 15 fort (gestrichelt gezeichnete Anordnung), wobei die Kraft, die am Anfang der Biegung zur Verfügung steht, größer sein muß als die magnetische Kraft, die den Betätigungshebel 15 am unteren Schenkel 13 des Magnetjochs 12 festhält, um den Betätigungshebel 15 von diesem abzureißen. Mit zunehmender Biegung verringert sich die Kraft, die die Lamelle 9 auf den Betätigungshebel 15 ausüben kann, jedoch nimmt die Kraftwirkung des oberen Schenkels 14 des Magnetjochs 12 immer weiter zu, bis der Betätigungshebel 15 anliegt und der magnetische Kreis zwischen dem oberen Schenkel 14 des Magnetjochs 12 und dem Ende 17 des Betätigungshebels 15 geschlossen ist. Zugleich gibt der Schließkörper 8 den unteren Sitz 6 des fluidischen Ventilan schlusses 2 frei und schließt den oberen Ventilsitz 7.

[0015] Die in Figur 2 gezeigte Ausführungsform unterscheidet sich von der in Figur 1 beschriebenen lediglich dadurch, daß das freie Ende 11 der Lamelle 9 eine magnetisierbare Ummantelung 20 aufweist, die zwischen die beiden Schenkel 13, 14 des Magnetjochs 12 hineinragt und dort zwischen zwei Endlagen hin und her bewegt werden kann. Im spannungslosen Zustand liegt die Lamelle 9 am unteren Schenkel 13 des Magnetjochs 12 an und wird von diesem durch magnetische Krafteinwirkung festgehalten. Der mit der Lamelle 9 gekoppelte Betätigungshebel 15 ist an dem gegenüberliegenden Ende 10 bei 5 drehbar gelagert. Das auf den Betätigungshebel 15 aufgesteckte Dichtelement 8 schließt den unteren Sitz 6 des fluidischen Ventilan schlusses 4. Nach dem Anlegen einer Spannung biegt sich die Lamelle 9 anfangs mit großer Kraft in Richtung des oberen Schenkels 14 des Magnetjochs 12 und wird von diesem angezogen, worauf der Schließkörper 8 den unteren Sitz 6 des fluidischen Anschlusses 2 freigibt und den oberen Sitz 7 des fluidischen Anschlusses 4 abdichtet.

[0016] Die in Figur 3 gezeigte Ausführungsform zeigt ein direktwirkendes Ventil mit Piezoantrieb im spannungsfreien Zustand, dessen Gehäuse 1 mit drei fluidischen Anschlüssen 2, 3, 4 versehen ist. Eine piezoelektrische Lamelle 9 ist auf ihrer einen Seite 16 eingespannt und hat an diesem Ende 16 Anschlüsse 19 zur elektrischen Ansteuerung. Im gegenüber liegenden Teil des Gehäuses 1 ist ein Magnetjoch 12 eingebaut, zwischen dessen Schenkeln 13, 14 die Lamelle 9 mit ihrem zweiten Ende 11 hineinragt. Dieses Ende 11 der Lamelle 9 ist mit magnetisierbarem Material beschichtet und wird in der Zeichnung am unteren Schenkel 13 des Magnetjochs 12 mit magnetischer Kraft festgehalten.

Ein auf die Lamelle 9 aufgesteckter Schließkörper 8 dichtet den unteren Sitz 6 des Ventilanschlusses 2 ab. Wird eine Spannung an die Lamelle 9 gelegt, biegt sie sich an ihrem freien Ende 11 nach oben, wie gestrichelt gezeigt, und wird vom oberen Schenkel 14 des Magnetjochs 12 angezogen, worauf der obere Sitz 6 des fluidischen Anschlusses 2 geschlossen und der untere Sitz 7 des Anschlusses 4 freigegeben wird.

[0017] Bei allen gezeigten Ausführungsformen ist das Magnetjoch allgemein U-förmig und hat die Funktion eines mechanischen Anschlags, der die Endlagen der piezoelektrischen Lamelle 9 bzw. des Betätigungshebels 15 bestimmt.

Patentansprüche

1. Ventil mit einem Gehäuse (1) und einer im Gehäuse eingespannten piezoelektrischen Lamelle (9), die durch eine angelegte elektrische Spannung eine Biegung erfährt und mit einem freien, zwischen zwei Schaltstellungen beweglichen Ende (11) einen Schließkörper (8) betätigt, dadurch gekennzeichnet, daß auf das freie Ende (11) der Lamelle (9) eine Magnetkraft einwirkt, die durch einen in jeder der zwei Schaltstellungen an einem von zwei entgegengesetzten Magnetpolen (13, 14) anliegenden magnetisierbaren Körper (17; 20) bereitgestellt wird.
2. Ventil nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß ein Betätigungshebel (15) im Gehäuse an einem ersten Ende (10) schwenkbar gelagert ist, an seinem zweiten, freien Ende (17) mit dem freien Ende der piezoelektrischen Lamelle (9) gekoppelt ist und zwischen seinen Enden den Schließkörper (8) trägt.
3. Ventil nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, daß der Betätigungshebel (15) durch ein Kopplungselement (18) mit der piezoelektrischen Lamelle (9) starr gekoppelt ist.
4. Ventil nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, daß das Kopplungselement (18) aus magnetisierbarem Material besteht.
5. Ventil nach Anspruch 2 oder 3, dadurch gekennzeichnet, daß der magnetisierbare Körper (17) am freien Ende des Betätigungshebels (15) angeordnet ist.
6. Ventil nach Anspruch 2 oder 3, dadurch gekennzeichnet, daß der Betätigungshebel (15) wenigstens teilweise aus einem magnetisierbaren Material gebildet ist.
7. Ventil nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, daß der magnetisierbare Körper (20) am freien Ende der piezoelektrischen Lamelle (9) angeordnet ist.
8. Ventil nach einem der vorstehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß der Schließkörper zwischen zwei einander gegenüberliegenden Dichtsitzen (6, 7) beweglich ist.
9. Ventil nach einem der vorstehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß die Magnetpole (13, 14) an den zwei einander im Abstand gegenüberliegenden Schenkeln eines U-förmigen magnetischen Magnetjochs (12) gebildet sind.

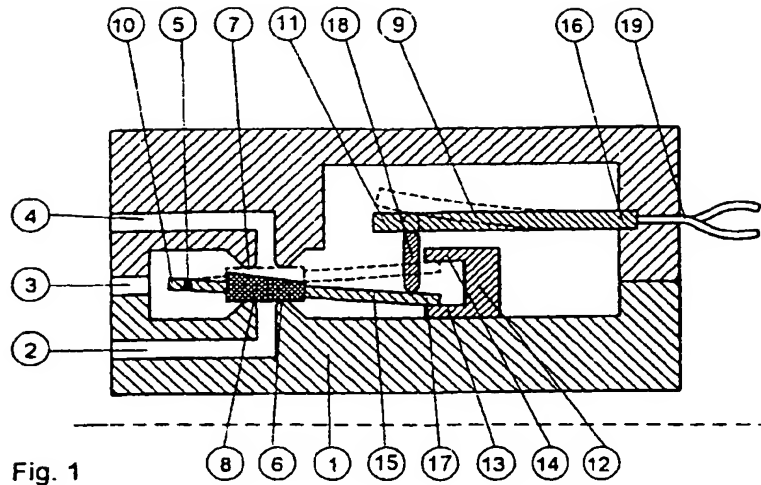


Fig. 1

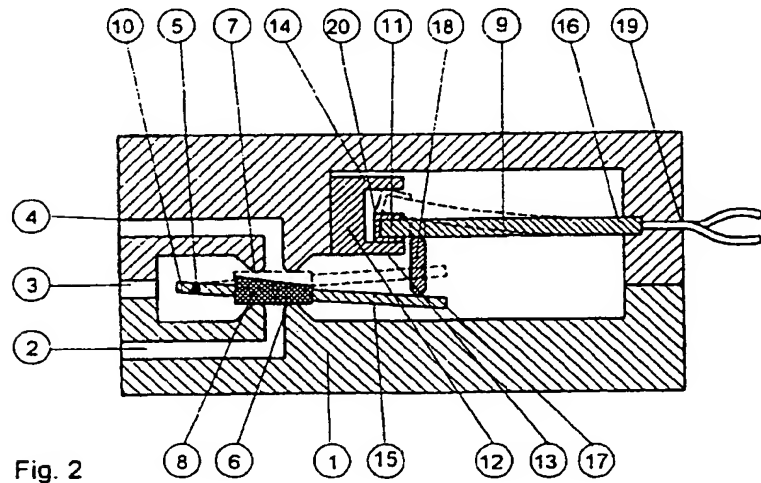


Fig. 2

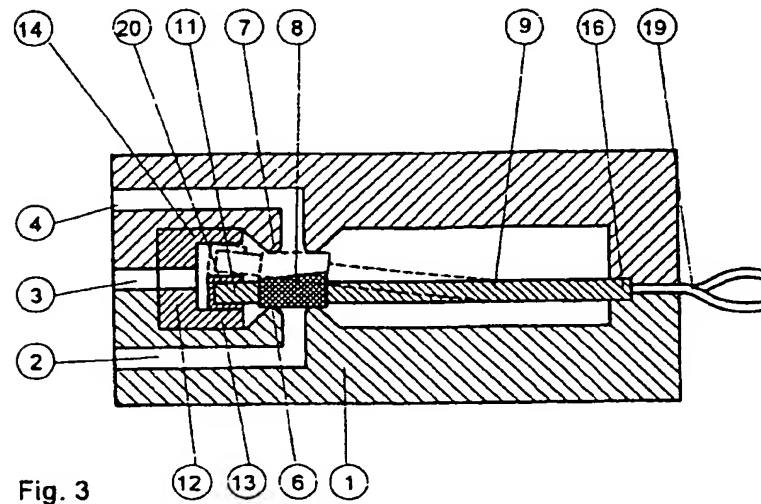


Fig. 3